



PATENT

IN THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

Applicants: Chan-Soo HWANG et al. Examiner: not yet known
Serial No: 10/692,896 Group Art Unit: not yet assigned
Filed: October 24, 2003 Docket: 678-1248 (P10799)
For: **RECEIVING APPARATUS IN A RADIO COMMUNICATION SYSTEM
USING AT LEAST THREE TRANSMITTER ANTENNAS**

Dated: December 16, 2003

Commissioner for Patents
P.O. Box 1450
Alexandria, VA 22313-1450

TRANSMITTAL OF PRIORITY DOCUMENT

Sir:

Enclosed is a certified copy of Korean Appln. No. 2003-1456 filed on January 9, 2003, from which priority is claimed under 35 U.S.C. §119.

Respectfully submitted,

Paul J. Farrell
Registration No. 33,494
Attorney for Applicants

DILWORTH & BARRESE, LLP
333 Earle Ovington Boulevard
Uniondale, New York 11553
(516) 228-8484

CERTIFICATE OF MAILING UNDER 37 C.F.R. § 1.8 (a)

I hereby certify that this correspondence is being deposited with the United States Postal Service as first class mail, postpaid in an envelope, addressed to the: Commissioner of Patents, P.O. Box 1450, Alexandria, VA 22313-1450 on December 16, 2003.

Dated: December 16, 2003

Janelle O. Zul



별첨 사본은 아래 출원의 원본과 동일함을 증명함.

This is to certify that the following application annexed hereto is a true copy from the records of the Korean Intellectual Property Office.

출원 번호 : 10-2003-0001456
Application Number

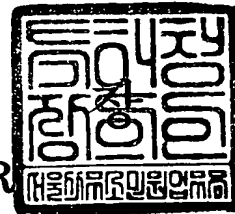
출원 년 월 일 : 2003년 01월 09일
Date of Application JAN 09, 2003

출원인 : 삼성전자주식회사
Applicant(s) SAMSUNG ELECTRONICS CO., LTD.



2003 년 09 월 30 일

특 허 청
COMMISSIONER



【서지사항】

【서류명】	특허출원서
【권리구분】	특허
【수신처】	특허청장
【참조번호】	0007
【제출일자】	2003.01.09
【국제특허분류】	H04L
【국제특허분류】	H04K
【발명의 명칭】	적어도 3개의 송신 안테나들을 사용하는 무선통신 시스템의 수신 장치
【발명의 영문명칭】	RECEIVING APPARATUS FOR WIRELESS TELECOMMUNICATION SYSTEM USING AT LEAST 3 TRANSMIT ANTENNAS
【출원인】	
【명칭】	삼성전자 주식회사
【출원인코드】	1-1998-104271-3
【대리인】	
【성명】	이건주
【대리인코드】	9-1998-000339-8
【포괄위임등록번호】	2003-001449-1
【발명자】	
【성명의 국문표기】	황찬수
【성명의 영문표기】	HWANG, Chan-soo
【주민등록번호】	750704-1162416
【우편번호】	449-905
【주소】	경기도 용인시 기흥읍 상갈리 금화마을 주공아파트 303동 1704호
【국적】	KR
【발명자】	
【성명의 국문표기】	남승훈
【성명의 영문표기】	NAM, Seung-hoon
【주민등록번호】	771003-1055625
【우편번호】	158-071
【주소】	서울특별시 양천구 신정1동 목동아파트 1022-504
【국적】	KR

【발명자】

【성명의 국문표기】 김영수
【성명의 영문표기】 KIM, Yung-soo
【주민등록번호】 640112-1063613
【우편번호】 463-743
【주소】 경기도 성남시 분당구 미금동(까치마을) 1단지 대우아파트 109동 240 1호
【국적】 KR

【발명자】

【성명의 국문표기】 정재학
【성명의 영문표기】 CHUNG, Jae-hak
【주민등록번호】 640822-1047624
【우편번호】 137-070
【주소】 서울특별시 서초구 서초동 무지개 아파트 1동 403호
【국적】 KR

【심사청구】

청구

【취지】

특허법 제42조의 규정에 의한 출원, 특허법 제60조의 규정에 의한 출원심사를 청구합니다. 대리인
 이건주 (인)

【수수료】

【기본출원료】	20 면	29,000 원
【가산출원료】	19 면	19,000 원
【우선권주장료】	0 건	0 원
【심사청구료】	18 항	685,000 원
【합계】	733,000 원	

【요약서】

【요약】

본 발명은 적어도 3개의 송신 안테나들로부터 적어도 하나의 수신 안테나 각각으로 수신된 신호들을 4개의 시간구간들 동안 수신하는 심볼 배열기와, 상기 적어도 3개의 송신 안테나들로부터 상기 적어도 하나의 수신 안테나로의 채널 이득들을 각각 나타내는 적어도 3개의 채널 이득들을 추정하는 채널 추정기와, 상기 수신 신호들과 상기 채널 이득들을 가지고 가능한 모든 2개의 심볼들에 대해 메트릭 값들을 구하고 메트릭 값을 최소화하는 2개의 심볼들을 각각 검출하는 제1 및 제2 디코더들과, 상기 제1 및 제2 디코더들에 의해 검출된 2개의 심볼들을 순서대로 배열하여 출력하는 병/직렬 변환기를 포함하여 구성되며, 상기 제1 및 제2 디코더들은 상기 수신 신호들을 상기 채널 이득들을 선형 연산한 후 임계값 검출에 의해 2개의 심볼들을 각각 미리 검출하고, 상기 검출된 심볼들의 곱과, 상기 적어도 3개의 송신 안테나들의 채널 이득들에 의해 정해지는 상수의 곱이 최소값을 가지면 상기 미리 검출된 심볼들을 최종 검출한다. 이러한 본 발명은 디코더 설계를 간소화하여 제작비를 절감하고 시스템을 소형화한다.

【대표도】

도 5

【색인어】

TRANSMIT DIVERSITY, 3 ANTENNAS, SPACE TIME BLOCK CODE, MAXIMUM LIKELIHOOD DECODER, SIGN DISCRIMINATION

【명세서】**【발명의 명칭】**

적어도 3개의 송신 안테나들을 사용하는 무선통신 시스템의 수신 장치{RECEIVING APPARATUS FOR WIRELESS TELECOMMUNICATION SYSTEM USING AT LEAST 3 TRANSMIT ANTENNAS}

【도면의 간단한 설명】

도 1은 종래 기술에 따른 공간-시간 블럭부호를 사용하는 송신기의 구성을 나타낸 블럭도.

도 2는 상기 도 1의 송신기로부터 송신된 신호를 수신하는 수신기의 구성을 나타낸 블럭 구성도.

도 3은 본 발명에 적용되는 공간-시간 블럭부호를 사용하는 송신기의 구성을 나타낸 블럭도.

도 4는 상기 도 3의 송신기로부터 송신된 신호를 수신하는 수신기의 구성을 나타낸 블럭도.

도 5는 본 발명에 따라 공간-시간 블럭부호를 사용하는 수신기의 구성을 나타낸 블럭도.

도 6은 QPSK가 사용하는 경우 상기 <수학식 12>를 계산하는데 필요한 심볼들을 나타낸 도면.

도 7은 본 발명에 따른 블럭 부호화 기술을 종래의 다른 기술들과 신호대 잡음비(SNR)에 대한 비트 오류율(BER)의 관점에서 비교한 도면.

【발명의 상세한 설명】

【발명의 목적】

【발명이 속하는 기술분야 및 그 분야의 종래기술】

- <8> 본 발명은 무선통신 시스템에 관한 것으로서, 특히 페이딩(Fading)에 의한 열화(Degradation)에 대응하기 위해 송신 안테나 다이버시티를 사용하는 장치에 관한 것이다.
- <9> 무선통신 시스템에서 다중경로 페이딩을 완화시키기 위한 효과적인 기술 중의 하나는 시간과 주파수 다이버시티(time and frequency diversity)이다. 안테나 다이버시티를 위한 알려진 기술 중의 Vahid Tarokh 등에 의해 제안된 공간-시간 블록부호(Space time block code)는 S.M. Alamouti가 제안한 송신 안테나 다이버시티를 2개 이상의 안테나들을 사용할 수 있도록 확장한 것이다. Tarokh에 의한 제안은 "Space time block coding from orthogonal design," IEEE Trans. on Info., Theory, Vol. 45, pp. 1456-1467, July 1999에 공개되어 있으며, Alamouti에 의한 제안은 "A simple transmitter diversity scheme for wireless communications," IEEE Journal on Selected Area in Communications, Vol. 16, pp. 1451-1458, Oct. 1998에 공개되어 있다.
- <10> 도 1은 종래 기술에 따른 공간-시간 블록부호를 사용하는 송신기의 구성을 나타낸 블록도이다. 이는 Tarokh에 의해 제안된 것으로서, 도시한 바와 같이 직/병렬 변환기(Serial to Parallel Converter: S/P Converter)(110)와 부호화기(Encoder)(120)로 구성되어 있다. 여기서는 3개의 송신 안테나들(130, 132, 134)을 사용하는 구조를 도시하였다.
- <11> 상기 도 1을 참조하면, 상기 직/병렬 변환기(110)는 입력되는 심볼들을 4개씩 하나의 블록으로 묶어 상기 부호화기(120)로 제공한다. 상기 부호화기(120)는 상기 4개의 심볼들을 가지

고 8개의 조합들을 구성하여 8개의 시간구간들 동안 상기 3개의 송신 안테나들(130,132,134)로 전달한다. 상기 8개의 조합들은 하기의 <수학식 1>와 같은 8x3의 부호화 행렬로 나타낼 수 있다.

<12>

$$g_3 = \begin{bmatrix} s_1 & s_2 & s_3 \\ -s_1 & s_1 & -s_4 \\ -s_3 & s_4 & s_1 \\ -s_4 & -s_3 & s_2 \\ s_1^* & s_2^* & s_3^* \\ -s_2^* & s_1^* & -s_4^* \\ -s_3^* & s_4^* & s_1^* \\ s_4^* & s_3^* & s_2^* \end{bmatrix}$$

【수학식 1】

<13>

여기서 g_3 은 3개의 송신 안테나들로 전송되는 심볼들의 부호화 행렬을 나타내고,

s_1, s_2, s_3, s_4 는 전송하고자 하는 4개의 입력 심볼들을 나타낸다.

<14>

상기와 같이 상기 부호화기(120)는 입력되는 4개의 심볼들에 반전(negative)과 공액(conjugate)을 적용하여 8개의 시간구간동안 3개의 안테나들(130,132,134)로 출력한다. 여기서 각각의 안테나들로 출력되는 심볼 시퀀스들, 즉 열들(rows)은 상호간에 직교성을 가지게 된다.

<15>

보다 구체적으로 설명하면, 제1 시간구간에서는 첫 번째 열의 3개의 심볼들 s_1, s_2, s_3 이 상기 3개의 안테나들(130,132,134)로 각각 전달되며, 마찬가지로 마지막 시간구간에서는 마지막 열의 3개의 심볼들 s_4^*, s_3^*, s_2^* 가 상기 3개의 안테나들(130,132,134)로 각각 전달된다. 즉, 상기 부호화기(120)는 M번째 안테나로 상기 부호화 행렬의 M번째 열의 심볼들을 순서대로 전달한다.

<16>

도 2는 상기 도 1의 송신기로부터 송신된 신호를 수신하는 수신기의 구성을 나타낸 블록 구성도로서, 도시한 바와 같이 복수의 수신 안테나들(140,142)과 채널 추정기(Channel

Estimator)(150)와 다중채널 심볼 배열기(Multiply Channel Symbol Arranger)(170)와 검출기(Detector)(170)로 구성된다.

<17> 상기 도 2를 참조하면, 상기 채널 추정기(150)는 송신 안테나들로부터 수신 안테나들로의 채널 이득을 나타내는 채널 계수들(channel coefficients)을 추정하며, 상기 다중채널 심볼 배열기(160)는 상기 수신 안테나들(140,142)에 의해 수신된 심볼들을 수집하여 상기 검출기(170)로 제공한다. 그러면 상기 검출기(170)는 상기 수신 심볼들에 상기 채널 계수들을 곱하여 구한 추정(hypotheses) 심볼들을 가지고 가능한 모든 심볼들에 대한 결정 통계량(decision statistic)을 계산한 뒤 임계값 검출(threshold detection)에 의해 송신 심볼들을 검출한다.

<18> Alamouti의 공간-시간 블럭부호 기술은 2개의 송신 안테나들을 통해 복소 심볼들(complex symbols)을 전송하더라도 전송율(rate)을 손실하지 않고 송신 안테나들의 개수와 동일한, 즉 최대의 다이버시티 차수(diversity order)를 얻는다. 이를 확장하여 Tarokh에 의해 제안된 상기 도 1 및 도 2의 장치들은 상호간에 직교적인(orthogonal) 열들을 가지는 행렬 형태의 공간-시간 블럭부호를 사용하여 최대 다이버시티 차수를 얻는다. 그러나 상기 장치들은 4개의 복소 심볼들을 8개의 시간구간(time interval) 동안 전송하기 때문에 1/2의 전송율이 손실된다. 또한 한 블럭(4개의 심볼들)을 완전히 전송하는데 8개의 시간구간이 소요되기 때문에 고속 페이딩의 경우 블럭 내에서 채널환경의 변화에 의해 수신 성능이 나빠진다.

<19> 이상과 같이 3개 이상의 안테나들을 사용하여 복소 심볼들을 전송하는 경우, N개의 심볼들을 송신하기 위해 2N개의 시간구간이 걸리므로 전송율의 손실이 발생하여 전송 지연시간(latency)이 길어지고 전송율이 저하되었다는 문제점이 있었다.

【발명이 이루고자 하는 기술적 과제】

- <20> 따라서 상기한 바와 같이 동작되는 종래 기술의 문제점을 해결하기 위하여 창안된 본 발명은 적어도 3개의 송신 안테나들을 사용하는 이동통신 시스템에서 전송률의 손실없이 최대의 다이버시티 차수와 최대의 전송율을 얻는 수신 장치를 제공한다.
- <21> 본 발명은 적어도 3개의 송신 안테나들을 사용하는 이동통신 시스템에서 수신 복잡도를 줄임으로써 심볼들의 처리속도를 향상시키는 수신 장치를 제공한다.
- <22> 본 발명의 실시예는, 무선통신 시스템에서 복소 심볼들을 수신하는 수신기에 있어서,
- <23> 적어도 3개의 송신 안테나들로부터 적어도 하나의 수신 안테나 각각으로 수신된 신호들을 4개의 시간구간들 동안 수신하는 심볼 배열기와,
- <24> 상기 적어도 3개의 송신 안테나들로부터 상기 적어도 하나의 수신 안테나로의 채널 이득들을 각각 나타내는 적어도 3개의 채널 이득들을 추정하는 채널 추정기와,
- <25> 상기 수신 신호들과 상기 채널 이득들을 가지고 가능한 모든 2개의 심볼들에 대해 메트릭 값들을 구하고 메트릭 값을 최소화하는 2개의 심볼들을 각각 검출하는 제1 및 제2 디코더들과,
- <26> 상기 제1 및 제2 디코더들에 의해 검출된 2개의 심볼들을 순서대로 배열하여 출력하는 병/직렬 변환기를 포함하여 구성되며,
- <27> 상기 제1 및 제2 디코더들은 상기 수신 신호들을 상기 채널 이득들을 선형 연산한 후 임계값 검출에 의해 2개의 심볼들을 각각 미리 검출(pre-detection)하고, 상기 검출된 심볼들의

곱과, 상기 적어도 3개의 송신 안테나들의 채널 이득들에 의해 정해지는 상수의 곱이 가능한 최소값을 가지면 상기 미리 검출된 심볼들을 최종 검출하는 것을 특징으로 한다.

【발명의 구성 및 작용】

<28> 하기에 본 발명을 설명함에 있어 관련된 공지 기능 또는 구성에 대한 구체적인 설명이 본 발명의 요지를 불필요하게 흐릴 수 있다고 판단되는 경우에는 그 상세한 설명을 생략할 것이다. 그리고 후술되는 용어들은 본 발명에서의 기능을 고려하여 정의된 용어들로서 이는 사용자, 운용자의 의도 또는 관례 등에 따라 달라질 수 있다. 그러므로 그 정의는 본 명세서 전반에 걸친 내용을 토대로 내려져야 할 것이다.

<29> 3개의 안테나들을 통해 4개의 시간구간동안 전송되는 4개의 입력 심볼들을 부호화 행렬의 형태로 표현하면 하기의 <수학식 2>와 같다.

<30>

$$C_{43} = \begin{bmatrix} s_1 & s_2 & s_3 \\ s_4 & s_5 & s_6 \\ s_7 & s_8 & s_9 \\ s_{10} & s_{11} & s_{12} \end{bmatrix}$$

【수학식 2】

<31> 알려진 바와 같이 ML 디코딩을 사용하는 수신기에서는 송신 안테나로부터 수신 안테나로의 채널 이득을 나타내는 채널 추정값(estimate)을 사용하여 가능한 모든 심볼에 대하여 수신 신호와의 메트릭 값을 구하고, 상기 구해진 메트릭 값을 최소로 하는 심볼을 검출하는 방식을 사용한다.

<32> 그러면 상기 <수학식 2>와 같은 심볼들을 수신하는 수신기에서 i번째 송신 안테나로부터 한 수신 안테나로의 채널 추정값을 h_i 라 표현할 때, 임의로 생성된 심볼 조합(symbol set) c_t 에 대응하는 메트릭 값은 하기의 <수학식 3>과 같이 표현된다.

<33>

$$\text{【수학식 3】} \sum_{i=1}^4 |r_t - \sum_{i=1}^3 h_i c_i|^2$$

<34> 여기서 r_t 는 t번째 시간구간에서 수신된 신호를 나타내며 c_t 는 t번째 시간구간에서 생성된 임의의 심볼 조합이다. 상기 <수학식 3>에 상기 <수학식 2>의 부호화 행렬을 적용하면 수신기는 가능한 모든 심볼 조합들에 대하여 하기의 <수학식 5>를 최소화하는 심볼 조합을 결정한다.

<35>

$$\text{【수학식 4】} \begin{aligned} &|r_1 - h_1 s_1 - h_2 s_2 - h_3 s_3|^2 + |r_2 - h_1 s_4 - h_2 s_5 - h_3 s_6|^2 \\ &+ |r_3 - h_1 s_7 - h_2 s_8 - h_3 s_9|^2 + |r_4 - h_1 s_{10} - h_2 s_{11} - h_3 s_{12}|^2 \end{aligned}$$

<36> 여기서 r_1, r_2, r_3, r_4 는 수신기에서 4개의 시간구간들 동안 각각 수신된 신호들이며, h_1, h_2, h_3 은 3개의 송신 안테나들로부터 수신 안테나로의 채널 계수들을 각각 나타내는 채널 이득들이다.

<37> 수신기의 ML 검출 설계를 간략화하기 위해서는 상기 <수학식 4>에서 가능한 많은 크로스오버 항(crossover term)을 제거하여 송신 안테나들을 통해 전송되는 심볼 시퀀스들이 상호간에 직교하도록 하여야 한다. 이를 위하여 크로스오버 항들만을 하기의 <수학식 5>에 나열하였다.

<38>

$$\begin{aligned} &h_1 h_2^* C_1 + h_2 h_3^* C_2 + h_1 h_3^* C_3 = \\ &h_1 h_2^* (s_1 s_2^* + s_4 s_3^* + s_7 s_8^* + s_{10} s_{11}^*) + h_2 h_3^* (s_2 s_3^* + s_5 s_6^* + s_8 s_9^* + s_{11} s_{12}^*) \\ &+ h_1 h_3^* (s_1 s_3^* + s_4 s_6^* + s_7 s_9^* + s_{10} s_{12}^*) \end{aligned}$$

【수학식 5】

<39> 4x3 부호화 행렬을 이용하여 4개의 심볼들을 전송하는 경우 ML 검출시에 나타나는 모든 크로스오버 항들을 제거할 수 없음은 Tarokh에 의해 알려진 바와 같다. 그러나 상기 <수학식 5>에서 적어도 2개의 항들, 즉 C_1 과 C_2 를 제거하여 적어도 제1 안테나(h_1)와 제3 안테나(h_3)가 상호간에 직교하도록 하는 것은 가능하다.

<40> 최대의 다이버시티 차수를 얻기 위해서는 전송되는 4개의 심볼들이 각 안테나와 각 시간 구간에서 단 한번씩만 나타나야 하는데, 이러한 조건을 만족시키는 4x3 부호화 행렬들은 하기의 <수학식 6>에 나타낸 4가지이다. 다른 부호화 행렬들은 하기의 4가지 행렬들의 열 또는 행들을 상호간에 치환함으로써 구성할 수 있다.

<41>

$$\begin{bmatrix} s_1 & s_2 & s_3 \\ s_2 & s_1 & s_4 \\ s_3 & s_4 & s_1 \\ s_4 & s_3 & s_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s_1 & s_2 & s_3 \\ s_2 & s_1 & s_4 \\ s_3 & s_4 & s_2 \\ s_4 & s_3 & s_1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s_1 & s_2 & s_3 \\ s_2 & s_3 & s_4 \\ s_3 & s_4 & s_1 \\ s_4 & s_1 & s_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s_1 & s_2 & s_3 \\ s_2 & s_4 & s_1 \\ s_3 & s_1 & s_4 \\ s_4 & s_3 & s_2 \end{bmatrix}$$

【수학식 6】

<42> 상기 <수학식 6>의 부호화 행렬들에 대하여 상기 <수학식 5>에 나타낸 적어도 2개의 크로스오버 항들, 즉 C_1 과 C_2 를 제거하도록 반전과 공액을 적용한 부호화 행렬의 일 예를 하기의 <수학식 7>에 나타내었다.

<43>

$$\begin{pmatrix} s_1 & s_2 & s_4 \\ -s_2^* & s_1^* & s_3^* \\ -s_4^* & -s_3^* & s_1^* \\ s_3 & -s_4 & s_2 \end{pmatrix}$$

【수학식 7】

<44> 또한 부호화 행렬의 가능한 예들을 하기의 <수학식 8>에 나타내었다.

<45>

$$\begin{bmatrix} x_1 & x_2 & -x_3^* \\ -x_2^* & x_1^* & x_4 \\ x_3 & x_4 & x_1^* \\ -x_4^* & x_3^* & -x_2 \end{bmatrix}
 \begin{bmatrix} x_1 & x_2 & -x_3^* \\ -x_2^* & x_1^* & -x_4 \\ x_3 & x_4 & x_1^* \\ -x_4^* & x_3^* & x_2 \end{bmatrix}
 \begin{bmatrix} x_1 & x_2 & x_3^* \\ -x_2^* & x_1^* & x_4 \\ x_3 & x_4 & -x_1^* \\ -x_4^* & x_3^* & -x_2 \end{bmatrix}
 \begin{bmatrix} x_1 & x_2 & x_3^* \\ -x_2^* & x_1^* & -x_4 \\ x_3 & x_4 & -x_1^* \\ -x_4^* & x_3^* & x_2 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_1 & x_2 & -x_3^* \\ -x_2^* & x_1^* & x_4 \\ x_3 & x_4 & x_1^* \\ x_4^* & -x_3^* & x_2 \end{bmatrix}
 \begin{bmatrix} x_1 & x_2 & x_3^* \\ -x_2^* & x_1^* & x_4 \\ x_3 & x_4 & -x_1^* \\ x_4^* & -x_3^* & x_2 \end{bmatrix}
 \begin{bmatrix} x_1 & x_2 & -x_3^* \\ x_2^* & -x_1^* & x_4 \\ x_3 & x_4 & x_1^* \\ -x_4^* & x_3^* & x_2 \end{bmatrix}
 \begin{bmatrix} x_1 & x_2 & x_3^* \\ x_2^* & -x_1^* & x_4 \\ x_3 & x_4 & -x_1^* \\ -x_4^* & x_3^* & x_2 \end{bmatrix}$$

【수학식 8】

$$\begin{bmatrix} x_1 & x_2 & -x_3^* \\ x_2^* & -x_1^* & -x_4 \\ x_3 & x_4 & x_1^* \\ x_4^* & -x_3^* & x_2 \end{bmatrix}
 \begin{bmatrix} x_1 & x_2 & -x_3^* \\ x_2^* & -x_1^* & x_4 \\ x_3 & x_4 & x_1^* \\ x_4^* & -x_3^* & -x_2 \end{bmatrix}
 \begin{bmatrix} x_1 & x_2 & x_3^* \\ x_2^* & -x_1^* & -x_4 \\ x_3 & x_4 & -x_1^* \\ x_4^* & -x_3^* & x_2 \end{bmatrix}
 \begin{bmatrix} x_1 & x_2 & x_3^* \\ x_2^* & -x_1^* & x_4 \\ x_3 & x_4 & -x_1^* \\ x_4^* & -x_3^* & -x_2 \end{bmatrix}$$

<46> 여기서 x_1, x_2, x_3, x_4 는 s_1, s_2, s_3, s_4 에 반전과 공액을 적용하여 임의로 배열한 것이다. 구체적으로 상기 <수학식 7>은 상기 <수학식 8>에 나타낸 두 번째 행렬에서 $x_1=s_1$, $x_2=s_2$, $x_3=-s_4^*$, $x_4=-s_3^*$ 로 할당한 것이다.

<47> 상기의 <수학식 8>과 같은 부호화 행렬들을 사용하여 적어도 2개의 크로스오버 항들 C_1 과 C_2 를 제거하는 경우 수신기의 ML 검출 설계를 보다 간략화할 수 있다. 예를 들어, 상기 <수학식 7>에 나타낸 부호화 행렬을 적용하여 상기 <수학식 4>를 다시 표현하면 상기 <수학식 4>를 최소화하는 것은 하기의 <수학식 9>와 <수학식 10>을 각각 최소화하는 것과 동일하다. 이는 하기 <수학식 9>의 메트릭과 <수학식 10>의 메트릭이 서로 독립적이기 때문에 가능하다.

<48> 【수학식 9】 $\text{Min}(x_1, x_3)(|R_1 - x_1|^2 + |R_3 - x_3|^2 + 2(C_1 + C_3)\text{Re}\{x_1^* x_3\})$

<49> 【수학식 10】 $\text{Min}(x_2, x_4)(|R_2 - x_2|^2 + |R_4 - x_4|^2 + 2(C_2 + C_4)\text{Re}\{x_2^* x_4\})$

<50> 여기서 $\text{Min}(a, b)(y(a, b))$ 이라 함은 $y(a, b)$ 를 최소화하는 a, b 를 결정한다는 의미이며, $\text{Re}\{\}$ 는 괄호안의 복소수에 대한 실수 성분을 구한다는 의미이다. 또한 C_1 과 C_2 는 0이 됨은 앞

서 설명한 바와 같고, C_3 은 $h_3^*h_2-h_3h_2^*$ 이고, C_4 는 $h_3h_2^*-h_3^*h_2=-C_3$ 이다. 그리고 R_1 은 $r_1h_1^*+r_2^*h_2+r_3^*h_3$ 이고 R_2 는 $r_1h_2^*-r_2^*h_1+r_4h_3^*$ 이고 R_3 은 $r_2^*h_3+r_4h_1^*-r_3^*h_2$ 이고 R_4 는 $r_1h_3^*-r_3^*h_1-r_4h_2^*$ 이다.

<51> 상기의 <수학식 9> 및 <수학식 10>를 이용하면, 수신기에서 상기 <수학식 9>에 따라 s_1 과 s_3 의 쌍(pair)을 디코딩하는 부분과 상기 <수학식 10>에 따라 s_2 와 s_4 의 쌍을 디코딩하는 부분을 분리(de-couple)하여, 수신기 구조를 보다 간략화할 수 있다.

<52> 한편, 입력되는 심볼들이 BPSK(Binary Phase Shift Keying)에 의하여 생성된 경우 이상과 같이 구성되는 부호화 행렬은 항상 3의 다이버시티 차수를 가진다. 그러나 복소 성상도(complex constellation)를 이용하는 3차 이상의 심볼매핑 방식, 즉 QPSK(Quadrature Phase Shift Keying), 8PSK(8ary PSK), 16PSK(16ary PSK)를 사용하는 경우에는 전송되는 심볼들이 복소 형태가 되기 때문에 다이버시티 차수가 2로 줄어들게 된다. 그러므로 본 발명에서는 4개의 심볼들 중 서로 다른 메트릭 값을 결정하는데 이용되는 2개의 심볼들을 각각 소정 위상값만큼 위상 회전시켜 최대의 다이버시티 차수 3을 얻는다. 그러면 최종적으로 3개의 안테나들을 통해 전송되는 심볼들은 하기의 <수학식 11>과 같은 행렬로 표현된다.

<53>

$$\begin{pmatrix} e^{j\theta_1} s_1 & s_2 & e^{j\theta_2} s_4 \\ -s_2^* & e^{-j\theta_1} s_1^* & s_3^* \\ -e^{-j\theta_2} s_4^* & -s_3^* & e^{-j\theta_1} s_1^* \\ s_3 & -e^{j\theta_2} s_4 & s_2 \end{pmatrix}$$

【수학식 11】

<54> 여기에서는 상기 <수학식 7>의 입력 심볼들 s_1, s_2, s_3, s_4 중 s_1, s_4 를 각각 θ_1, θ_4 만큼씩 위상 회전하는 부호화 행렬을 도시하였다. 다른 경우 서로 다른 메트릭에 관련되는 심볼들인 s_1, s_2 또는 s_3, s_4 또는 s_2, s_3 을 회전시킬 수도 있다. 2개의 심볼들을 각각 회전시키는 위상값들이 서로 다르거나 또는 서로 동일하더라도 다이버시티 차수는 항상 최대값, 즉 3으로 유지된

다. 마찬가지로 상기 <수학식 8>에 나타낸 다른 부호화 행렬들에 대해서도 서로 다른 메트릭 값을 결정하는 2개의 심볼들을 소정 위상값만큼 위상 회전시키면 최종 부호화 행렬들을 얻을 수 있다.

<55> 이상에서 설명한 바와 같은 부호화 행렬들을 이용하는 송신기 구조의 일 예를 도 3에 나타내었다.

<56> 상기 도 3은 본 발명에 적용되는 공간-시간 블럭부호를 사용하는 송신기의 구성을 나타낸 블럭도로서, 도시한 바와 같이 직/병렬 변환기(Serial to Parallel Converter)(210)와 위상 회전기들(Phase Rotators)(220,222)과 부호화기(Encoder) (230)와 3개의 송신 안테나들(240,242,244)로 구성된다.

<57> 상기 도 3을 참조하면, 상기 직/병렬 변환기(210)는 입력되는 4개의 심볼들 s_1, s_2, s_3, s_4 를 하나의 블럭으로 묶어 상기 부호화기(230)로 제공한다. 이때 하나의 블럭 중 선택된 2개의 심볼들 s_1, s_4 는 상기 부호화기(230)로 입력되기 전에 위상 회전기들(220,222)에 의해 각각 소정 위상값 θ_1, θ_4 만큼씩 회전된다. 상기 2개의 심볼들은 수신기에서 서로 다른 메트릭에 관련되도록 선택된다. 상기 부호화기(230)는 상기 위상 회전된 2개의 심볼들을 포함하는 한 블럭의 심볼들을 가지고 각각 3개의 심볼들을 포함하는 4개의 조합들을 구성하여 4개의 시간구간들 동안 상기 3개의 송신 안테나들(240,242,244)로 전달한다.

<58> 여기서 상기 부호화기(230)는 최대의 다이버시티 차수를 얻기 위하여 상기 입력되는 4개의 복소 심볼들이 각 안테나와 각 시간구간에서 한번씩만 전송되도록 상기 조합들을 구성한다. 또한 상기 부호화기(230)는 각각의 안테나로 전달되는 심볼 시퀀스들이 상호간에 직교성을 가지도록(orthogonally) 상기 입력 심볼들에 반

전(negative)과 공액(conjugate)을 적용하여 상기 조합들을 구성한다. 여기서 상기 입력 심볼들 중 선택된 2개의 심볼들을 위상 회전시키는 것은 상기 입력 심볼들이 복소 심볼인 경우에도 최대의 다이버시티 차수를 얻기 위함이다.

<59> 상기 3개의 안테나들로 전송되는 4개의 조합들을 4x3 행렬로 표현하면, M번째 안테나로는 부호화 행렬의 M번째 열(row)의 심볼들이 순서대로 전달된다. 즉 n번째 시간구간에서 n번째 행(column)의 심볼들이 동시에 3개의 안테나들로 전달된다.

<60> 일 예로서 입력되는 4개의 심볼들 s_1, s_2, s_3, s_4 중 s_1, s_4 를 각각 θ_1, θ_4 만큼 위상 회전하는 경우, 상기 부호화기(230)의 출력은 앞서 언급한 <수학식 11>와 같은 4x3의 부호화 행렬로 나타낼 수 있다. 상기 <수학식 11>에 나타난 부호화 행렬이 사용되는 경우 제1 시간구간에서는 첫 번째 열의 3개의 심볼들 $e^{j\theta_1}s_1, s_2, e^{j\theta_4}s_4$ 이 상기 3개의 안테나들(240,242,244)로 전달되며, 마지막 4번째 시간구간에서는 마지막 4번째 열의 심볼들 $s_3, e^{j\theta_4}s_4, s_2$ 가 상기 3개의 안테나들(240,242,244)로 전달된다.

<61> 상기 도 4는 상기 도 3의 송신기로부터 송신된 신호를 수신하는 수신기의 구성을 나타낸 블록 구성도로서, 여기서 본 발명의 제1 실시예에 따른 수신기는 독립적으로 동작하는 2개의 ML(Maximum Likelihood) 디코더들(Decoders)(340,345)을 포함하여 구성된다.

<62> 상기 도 4를 참조하면, 채널 추정기(Channel Estimator)(320)는 3개의 송신 안테나들(240,242,244)로부터 수신 안테나들(310, 315)로의 채널 계수들(channel coefficients), 즉 채널 이득들 h_1, h_2, h_3 을 추정하며, 심볼 배열기(Symbol Arranger)(330)는 상기 수신 안테나들(310,315)로 수신되는 신호들 r_1, r_2, r_3, r_4 를 수집한다.

- <63> 만일 수신 안테나가 1개라면 상기 심볼 배열기(330)는 4개의 수신 신호들 r_1, r_2, r_3, r_4 를 모아 하나의 블록을 구성한다. 만일 2개 이상의 수신 안테나들이 사용되는 경우 상기 심볼 배열기(330)는 수신 신호들을 모아 행렬 형태의 블록을 구성한다. 여기서 하나의 행에는 하나의 수신 안테나를 통해 수신되는 신호들을 배치하고 하나의 열에는 하나의 시간구간에 수신되는 신호들을 배치한다. 여기에서는 복수개의 수신 안테나들(310, 315)을 사용하는 구조를 도시하였으나 아래에서는 설명의 편의를 위하여 하나의 수신 안테나를 사용하는 경우에 대해서만 설명할 것이다.
- <64> 송신기로부터 전송된 4개의 심볼들 s_1, s_2, s_3, s_4 를 복원하고자 하는 경우, 상기 디코더들(340, 345) 중 제1 디코더(340)는 상기 채널 이득들 및 상기 수신 신호들에 따라 s_1 과 s_3 을 검출하며 제2 디코더(345)는 마찬가지로 s_2 와 s_4 를 검출한다. 그러면 상기 디코더들(340, 345)에 의해 상기 4개의 심볼들이 동시에 검출된다. 여기서 검출된 심볼들은 원래의 심볼들과 구별하기 위하여 s' 으로 표기하였다.
- <65> 이하 앞서 언급한 <수학식 11>의 부호화 행렬을 이용하는 경우, 상기 제1 디코더(340)의 동작에 대해 설명하면, 상기 제1 디코더(340)에서 심볼 발생기(Symbol Generator)(350)는 모든 가능한 s_1 과 s_3 의 부조합들(Sub-combination)을 생성하며, 위상 회전기(Phase Rotator)(352)는 상기 발생된 심볼들의 첫 번째 심볼 s_1 을 송신기에 의해 사용된 것과 동일한 위상값 θ_1 만큼 회전시켜 $e^{j\theta_1}s_1$ 을 출력한다.
- <66> 메트릭 계산기(Metric Calculator)(370)는 상기 추정된 채널 이득들 h_1, h_2, h_3 과 상기 수신 신호들 r_1, r_2, r_3, r_4 를 가지고 위상 회전된 하나의 심볼을 포함하는 모든 심볼 부조합들에

대해 <수학식 9>를 계산하여 메트릭 값들(Metric values)을 구한다. 그러면 검출기(380)는 상기 메트릭 값들을 이용하여 최소의 메트릭 값을 가지도록 하는 s_1' , s_3' 을 검출한다.

<67> 이상과 같은 동작은 상기 제2 디코더(345)에서도 동일하게 이루어진다. 이와 같이 상기 제1 디코더(340)에서는 s_1' 과 s_3' 을 검출하고 상기 제2 디코더(345)에서는 s_2' 와 s_4' 를 검출하면, 병렬/직렬 변환기(Parallel to Serial Converter)(390)는 상기 검출된 심볼들을 순서대로 나열하여 심볼 조합 s_1', s_2', s_3', s_4' 를 출력한다.

<68> 상기와 같이 구성되는 도 4의 수신기에 있어서 QPSK 성상도가 사용되는 경우 s_1 과 s_3 의 심볼 부조합의 종류는 16가지이며, 마찬가지로 s_2 와 s_4 의 심볼 부조합도 16가지다. 원하는 심볼들을 검출하기 위해서 상기 메트릭 계산기들(370, 375)은 각각 <수학식 9>와 <수학식 10>을 32번씩 계산하여야 하는데, 메트릭을 1회 계산하는데 필요한 연산은 1회의 복소 곱셈(4회의 실수 곱셈과 같다.), 1회의 실수 곱셈, 4회의 덧셈(뺄셈), 2회의 Norm(2회의 실수 곱셈과 같다), 1회의 비교이다. 이를 다시 정리하면 총 7회의 실수 곱셈과 4회의 덧셈이 필요하다. 그러면 32개의 부조합들에 대해 하나의 블록(2개의 심볼 부조합)을 디코딩하는 데에는 총 224회의 실수 곱셈과 128회의 덧셈 및 32회의 비교가 필요함을 알 수 있다.

<69> 이러한 많은 양의 연산을 매 4개의 심볼 수신시마다 반복하는 것은 고속의 데이터 서비스에 매우 큰 장애가 된다. 따라서 하기에서 설명할 본 발명에서는 3개의 송신 안테나를 위한 수신기에서 필요한 연산량을 보다 감소시켜 심볼 데이터를 고속으로 수신할 수 있도록 한다.

<70> 앞서 설명한 바와 같이 3개의 송신 안테나를 위한 수신기는 <수학식 9>과 <수학식 10>을 최소화하는 4개의 심볼들을 검출하는 것을 목적으로 한다. C_1 과 C_2 가 0이므로 상기 수학식들은 하기의 <수학식 12>와 <수학식 13>과 같이 다시 표현된다.

<71> 【수학식 12】 $|R_1 - x_1|^2 + |R_3 - x_3|^2 + 2(C_3)\text{Re}\{x_1^* x_3\}$

<72> 【수학식 13】 $|R_2 - x_2|^2 + |R_4 - x_4|^2 - 2(C_3)\text{Re}\{x_2^* x_4\}$

<73> 여기서 x_1, x_2, x_3, x_4 는 위상 회전된 2개의 심볼들을 포함하는 4개의 심볼들이다. 즉

$$x_1 = e^{j\Theta^1} s_1, x_2 = s_2, x_3 = s_3, x_4 = e^{j\Theta^4} s_4 \text{이다.}$$

<74> 이상에서 설명한 바와 같은 원리를 이용하는 본 발명의 일 실시예에 따른 수신기를 도 5에 나타내었다. 여기서에서도 수신기는 독립적으로 동작하는 2개의 ML 디코더들(440, 450)을 포함하여 구성된다.

<75> 상기 도 5를 참조하면, 채널 추정기(420)는 3개의 송신 안테나들(240, 242, 244)로부터 수신 안테나들(410, 415)로의 채널 계수들(channel coefficients), 즉 채널 이득들 h_1, h_2, h_3 을 추정하며, 심볼 배열기(430)는 상기 수신 안테나들(410, 415) 각각을 통해 4개의 시간구간들 동안 수신되는 신호들 r_1, r_2, r_3, r_4 를 수집한다.

<76> 만일 수신 안테나가 1개라면 상기 심볼 배열기(430)는 4개의 시간구간들 동안의 수신 신호들 r_1, r_2, r_3, r_4 를 수집한다. 이는 송신기에 의해 한 블록의 심볼들이 4개의 시간구간들 동안 전송되었기 때문이다. 만일 2개 이상의 수신 안테나들이 사용되는 경우 상기 심볼 배열기(430)는 수신 신호들을 모아 행렬 형태의 블록을 구성한다. 여기서 하나의 행에는 하나의 수신 안테나를 통해 수신되는 신호들을 배치하고 하나의 열에는 하나의 시간구간에 수신되는 신호들을 배치한다. 여기에서는 복수개의 수신 안테나들(410, 415)을 사용하는 구조를 도시하였으나 아래에서는 설명의 편의를 위하여 하나의 수신 안테나를 사용하는 경우에 대해서 설명할 것이다.

- <77> 송신기로부터 전송된 4개의 심볼들 s_1, s_2, s_3, s_4 를 복원하고자 하는 경우, 상기 디코더들 (440, 445) 중 제1 디코더(440)는 상기 채널 이득들 및 상기 수신 신호들에 따라 s_1 과 s_3 을 검출하며 제2 디코더(445)는 마찬가지로 s_2 와 s_4 를 검출한다. 그러면 상기 디코더들 (440, 445)에 의해 상기 4개의 심볼들이 동시에 검출된다. 여기서 검출된 심볼들은 원래의 심볼들과 구별하기 위하여 s' 으로 표기하였다.
- <78> 이하 앞서 언급한 <수학식 11>의 부호화 행렬을 이용하는 경우, 상기 제1 디코더(440)의 동작에 대해 설명하면, 상기 제1 디코더(440)에서 심볼 발생기(450)는 모든 가능한 s_1 과 s_3 의 부조합들(Sub0combinations)을 생성하며, 위상 회전기(452)는 상기 발생된 심볼들 중 하나인 s_1 을 송신기에 의해 사용된 것과 동일한 위상값 θ_1 만큼 회전시켜 $e^{j\theta_1}s_1$ 을 출력한다. 상기 $e^{j\theta_1}s_1$ 와 s_3 을 심볼 부조합(Symbol sub-set)이라 칭하기로 한다. 상기 심볼 발생기(450)와 상기 위상 회전기(452)에 의해 생성되는 가능한 모든 심볼 부조합들은 임계값 검출기(460)와 메트릭 계산기(470)로 동시에 제공된다.
- <79> 상기 임계값 검출기(460)는 상기 채널 추정기(420)로부터의 채널 이득들 h_1, h_2, h_3 과 상기 심볼 배열기(430)로부터의 수신 신호들 r_1, r_2, r_3, r_4 를 가지고 임계값 R_1 과 R_3 에 가장 근접하는 심볼들 s_1' 과 s_3' 을 미리 검출(pre-detection)한다. 판별기(Discriminator)(462)는 상기 채널 이득들에 의해 계산된 C_3 과 상기 임계값 검출기(460)에 의해 미리 검출된 s_1' 과 s_3' 을 가지고 $(C_3)Re\{e^{j\theta_1}s_1'^*s_3\}$ 을 판별한다. 여기서 판별 결과가 가능한 최소값인 경우 상기 미리 검출된 s_1' 과 s_3' 을 출력한다. 이때 메트릭 계산기(470)와 최소메트릭 검출기(480)는 동작하지 않는다.
- <80> 만일 QPSK 성상도에 대해 45도의 위상 회전이 사용된 경우라면 상기 판별기(462)는 단지 $(C_3)Re\{e^{j\theta_1}s_1'^*s_3\}$ 가 음(-)인지를 판별하는 것만으로 최소인지의 여부를 확인할 수 있다. 즉,

$(C_3)Re\{e^{-j\theta_1}s_1^*s_3\}$ 가 음(-)이면 상기 미리 검출된 심볼들을 최종 출력하며 상기 메트릭 계산기(470)와 상기 최소메트릭 검출기(480)는 동작하지 않는다.

<81> 도 6은 QPSK가 사용하는 경우 상기 <수학식 12>를 계산하는데 필요한 심볼들을 성상도상에 나타낸 것이다. 도시한 바에 따르면 상기 <수학식 12>의 마지막 항 $(C_3)Re\{e^{-j\theta_1}s_1^*s_3\}$ 는 단지 2개의 값들 $+C_3$ 또는 $-C_3$ 만을 가짐을 알 수 있다. 만일 상기 마지막 항이 음(-)의 값을 가진다면 상기 <수학식 12> 전체를 최소화하는 s_1 과 s_3 을 구하는 것은, 상기 <수학식 12>의 첫 번째 항 $|R_1 - e^{j\theta_1}s_1|^2$ 을 최소화하는 s_1 과 두 번째 항 $|R_3 - s_3|^2$ 을 최소화하는 s_3 을 구하는 것과 동일하다. 이는 상기 <수학식 13>에 대해서도 마찬가지로 적용된다. 여기서 $|R_1 - e^{j\theta_1}s_1|^2$ 와 $|R_3 - s_3|^2$ 을 각각 최소화하는 것은 임계값 R_1, R_3 에 가장 근접한 s_1 과 s_3 을 결정하는 것, 즉 임계값 검출을 수행하는 것과 동일하다.

<82> 반면 상기 판별 결과가 최소값이 아닌 경우 상기 메트릭 계산기(470)는 상기 채널 이득들과 상기 수신 신호들에 의해 계산된 R_1, R_3, C_3 을 가지고 앞서 언급한 <수학식 12>를 계산하여, 가능한 모든 심볼 부조합들에 대한 메트릭 값들(Metric values)을 구한다. 여기서 상기 메트릭 계산기(470)는 상기 R_1, R_3, C_3 을 직접 계산하거나 또는 상기 임계값 검출기(460)로부터 제공받을 수 있다. 후자의 경우, 상기 판별기(462)는 상기 판별 결과가 최소값이 아닐시 상기 계산된 R_1, R_3, C_3 을 상기 메트릭 계산기(470)로 전달하여 심볼 검출을 수행하도록 한다. 그러면 최소메트릭 검출기(480)는 상기 메트릭 계산기(470)에 의해 구해진 메트릭 값들을 이용하여 최소의 메트릭 값을 가지도록 하는 s_1', s_3' 을 검출한다.

<83> 이상과 같은 동작은 상기 제2 디코더(445)에서도 동일하게 이루어진다. 이와 같이 상기 제1 디코더(440)에서는 s_1' 과 s_3' 을 검출하고 상기 제2 디코더(445)에서는 s_2' 와 s_4' 를 검출하

면, 병렬/직렬 변환기(Parallel to Serial Converter)(390)는 상기 검출된 심볼들을 순서대로 나열하여 최종적으로 심볼 조합 s_1', s_2', s_3', s_4' 를 출력한다.

<84> 상기 도 5과 같이 구성되는 수신기에 있어서 하나의 디코더가 수행하여야 하는 총 연산은 1회의 복소 곱셈(즉 4회의 실수 곱셈)과 1회의 실수 곱셈과 3회의 최소값 판별이다. 최소값 판별은 미리 저장된 최소값의 비교 연산이므로 결국 5개의 실수 곱셈과 3회의 비교가 필요하다. 부호가 음수일 확률은 QPSK에 대해 1/2이므로 2개의 심볼들마다 필요한 연산량은 평균 122회의 실수 곱셈과 64회의 실수 덧셈과 22회의 비교이다. 이를 도 4에 나타낸 수신기와 비교하면 하기의 <표 1>과 같이 절반 정도의 복잡도를 가짐을 알 수 있다.

<85> 【표 1】

	실수 곱셈	실수 덧셈	비교
도 4	224	128	32
도 6(본 발명)	122(112+10)	64	22(16+6)

<86> 도 7은 본 발명에 따른 블록 부호화 기술을 종래의 다른 기술들과 신호대 잡음비(Signal to Noise Ratio: SNR)에 대한 비트 오류율(Bit Error Rate: BER)의 관점에서 비교한 그래프이다. 여기서 510은 Alamouti에 의해 2개의 안테나를 사용하는 경우의 효율이고, 520은 Tarokh에 의해 열들간에 직교인 8x3 부호화 행렬을 사용하는 경우의 효율이고, 530은 최적화되지 않은 위상값을 가지는 4x3 부호화 행렬을 사용하는 경우의 효율이고, 540은 본 발명에 따라 최적화된 위상값을 가지는 4x3 부호화 행렬을 사용하는 경우의 효율을 나타낸 것이다. 도시한 바와 같이 본 발명에 따라 최적화된 위상값을 가지는 블록 부호는 동일한 신호대 잡음비의 환경에서 보다 낮은 비트 오류율을 가짐을 알 수 있다.

<87> 이상에서는 3개의 송신 안테나들을 사용하는 구조에 대하여 설명하였으나, 상기도 5에 나타낸 수신기는 적어도 3개의 송신 안테나들을 사용하여 위상 회전된 심볼들을 송수신하는 송수신기에 대하여 적용 가능함은 물론이다. 일 예로서 4개의 송신 안테나들을 사용하는 경우 사용되는 부호화 행렬은 하기의 <수학식 14>에 나타낸 바와 같다.

<88>

$$\text{【수학식 14】} \begin{bmatrix} e^{j\theta_1} s_1 & s_2 & s_3 & e^{-j\theta_1} s_4 \\ s_2 & -e^{-j\theta_1} s_1 & e^{j\theta_1} s_4 & -s_3 \\ s_3 & e^{j\theta_1} s_4 & -e^{-j\theta_1} s_1 & -s_2 \\ e^{-j\theta_1} s_4 & -s_3 & -s_2 & e^{j\theta_1} s_1 \end{bmatrix}$$

<89> 상기 <수학식 14>를 사용하는 경우도 4에 나타낸 디코더들(440,445)에서 메트릭 계산기들(370,375)은 하기의 <수학식 15>과 <수학식 16>를 최소화하는 심볼들을 검출한다.

<90> **【수학식 15】** $\text{Min}(x_1, x_3)(|R_1 - x_1|^2 + |R_3 - x_3|^2 + |R_{13} - x_1^* x_3|^2 - |x_1|^2 |x_3|^2)$

<91> **【수학식 16】** $\text{Min}(x_2, x_4)(|R_2 - x_2|^2 + |R_4 - x_4|^2 + |R_{24} - x_2^* x_4|^2 - |x_2|^2 |x_4|^2)$

<92> 여기서 $R_1, R_3, R_{13}, R_2, R_4, R_{24}$ 는 하기의 <수학식 17>과 같이 정의되는 것이다.

<93>

$$R_1 = \frac{(r_1 h_1^* + r_2^* h_2 + r_3^* h_3 - r_4 h_4^*)}{K}, R_3 = \frac{(r_1 h_4^* + r_2^* h_3 - r_3^* h_2 + r_4 h_1^*)}{K}, R_{13} = \frac{(-h_1 h_4^* + h_1^* h_4 - h_2^* h_3 + h_2 h_3^*)}{K}$$

$$R_2 = \frac{(r_1 h_2^* - r_2^* h_1 + r_3^* h_4 + r_4 h_3^*)}{K}, R_4 = \frac{(r_1 h_3^* - r_2^* h_4 - r_3^* h_1 - r_4 h_2^*)}{K}, R_{24} = \frac{(-h_2 h_3^* - h_2^* h_4 + h_4^* h_1 + h_3 h_2^*)}{K}$$

【수학식 17】 $K = |h_1|^2 + |h_2|^2 + |h_3|^2 + |h_4|^2$

<94> 임계값 검출기(460)는 R_1 과 R_3 에 근접하는 심볼들을 미리 검출하고 임계값 검출기(465)는 R_2 와 R_4 에 근접하는 심볼들을 미리 검출한다. 또한 판별기들(462,467)은 상기 미리 검출된 심볼들에 대해 $|R_{13} - x_1^* x_3|^2 - |x_1|^2 |x_3|^2$ 과 $|R_{24} - x_2^* x_4|^2 - |x_2|^2 |x_4|^2$ 이 가능한 최소값을 가지는지를 판별하여 만일 그러한 경우 상기 미리 검출된 심볼들을 최종 검출한다. 상기 메트릭 계산기들(370,375)은 상

기 $|R_{13}-x_1^*x_3|^2-|x_1|^2|x_3|^2$ 과 $|R_{24}-x_2^*x_4|^2-|x_2|^2|x_4|^2$ 이 가능한 최소값을 가지는 경우에만 상기의 <수학식 15>과 <수학식 16>를 최소화하는 심볼들을 검출한다.

<95> 한편 본 발명의 상세한 설명에서는 구체적인 실시예에 관해 설명하였으나, 본 발명의 범위에서 벗어나지 않는 한도 내에서 여러 가지 변형이 가능함은 물론이다. 그러므로 본 발명의 범위는 설명된 실시예에 국한되지 않으며, 후술되는 특허청구의 범위뿐만 아니라 이 특허청구의 범위와 균등한 것들에 의해 정해져야 한다.

【발명의 효과】

<96> 이상에서 상세히 설명한 바와 같이 동작하는 본 발명에 있어서, 개시되는 발명중 대표적인 것에 의하여 얻어지는 효과를 간단히 설명하면 다음과 같다.

<97> 본 발명은 복소 심볼들을 전송하는 경우에도 전송율의 손실 없이 최대의 다이버시티 차수를 얻을 수 있으며 전송 지연시간을 최소화하여 고속 페이딩에 강하고 디코딩 설계가 간단하여 수신기의 설계에 필요한 제작비를 절감하고 시스템을 소형화할 수 있다.

【특허청구범위】**【청구항 1】**

무선통신 시스템에서 복소 심볼들을 수신하는 수신기에 있어서,

적어도 3개의 송신 안테나들로부터 적어도 하나의 수신 안테나 각각으로 수신된 신호들을 4개의 시간구간들 동안 수신하는 심볼 배열기와,

상기 적어도 3개의 송신 안테나들로부터 상기 적어도 하나의 수신 안테나로의 채널 이득들을 각각 나타내는 적어도 3개의 채널 이득들을 추정하는 채널 추정기와,

상기 수신 신호들과 상기 채널 이득들을 가지고 가능한 모든 2개의 심볼들에 대해 메트릭 값들을 구하고 메트릭 값을 최소화하는 2개의 심볼들을 각각 검출하는 제1 및 제2 디코더들과,

상기 제1 및 제2 디코더들에 의해 검출된 2개의 심볼들을 순서대로 배열하여 출력하는 병/직렬 변환기를 포함하여 구성되며, .

상기 제1 및 제2 디코더들은 상기 수신 신호들을 상기 채널 이득들을 선형 연산한 후 임계값 검출에 의해 2개의 심볼들을 각각 미리 검출(pre-detection)하고, 상기 검출된 심볼들의 곱과, 상기 적어도 3개의 송신 안테나들의 채널 이득들에 의해 정해지는 상수의 곱이 가능한 최소값을 가지면 상기 미리 검출된 심볼들을 최종 검출하는 것을 특징으로 하는 수신기.

【청구항 2】

제 1 항에 있어서, 상기 송신 안테나들의 개수는 3개인 것을 특징으로 하는 수신기.

【청구항 3】

제 2 항에 있어서, 상기 제1 및 제2 디코더들 각각은,

$|R_1 - e^{j\theta_1} s_1|^2 + |R_3 - s_3|^2$ 또는 $|R_2 - s_2|^2 + |R_4 - e^{j\theta_4} s_4|^2$ 을 최소화하는 s_1, s_3 또는 s_2, s_4 를 미리 검출하며, 여기서 θ_1, θ_4 는 송신기에 의해 적용된 s_1, s_4 의 위상 회전값이고 $R_1 = r_1 h_1^* + r_2^* h_2 + r_3^* h_3$ 이고 $R_3 = r_2^* h_3 + r_4 h_1^* - r_3^* h_2$ 이고 $R_2 = r_1 h_2^* - r_2^* h_1 + r_4 h_3^*$ 이고 $R_4 = r_1 h_3^* - r_3^* h_1 - r_4 h_2^*$ 이며 r_1, r_2, r_3, r_4 는 4개의 시간구간들 동안 각각 수신된 신호들이며 h_1, h_2, h_3 은 3개의 안테나들의 채널 이득들인 것을 특징으로 하는 수신기.

【청구항 4】

제 3 항에 있어서, 상기 제1 및 제2 디코더들 각각은,

상기 미리 검출된 심볼들에 따른 $(C_3) \text{Re}\{e^{j\theta_1} s_1^* s_3\}$ 또는 $(-C_3) \text{Re}\{s_2^* e^{j\theta_4} s_4\}$ 가 가능한 최소값을 가지는 경우 상기 미리 검출된 심볼들을 최종 검출하며, 여기서 C_3 은 $h_3 h_2^* - h_3^* h_2$ 이고, h_2, h_3 은 3개의 송신 안테나들 중 2개의 송신 안테나들의 채널 이득들인 것을 특징으로 하는 수신기.

【청구항 5】

제 4 항에 있어서, 상기 제1 및 제2 디코더들 각각은,

상기 미리 검출된 심볼들에 따른 $(C_3) \text{Re}\{e^{j\theta_1} s_1^* s_3\}$ 또는 $(-C_3) \text{Re}\{s_2^* e^{j\theta_4} s_4\}$ 가 가능한 최소값을 가지지 않는 경우 $|R_1 - e^{j\theta_1} s_1|^2 + |R_3 - s_3|^2 + 2(C_3) \text{Re}\{e^{j\theta_1} s_1^* s_3\}$ 또는

$|R_2-s_2|^2+|R_4-s_4^{j\theta_4}|^2+2(-C_3)Re\{s_2^{*}e^{j\theta_4}s_4\}$ 을 최소화하는 2개의 심볼들 s_1, s_3 또는 s_2, s_4 를 검출하는 것을 특징으로 하는 수신기.

【청구항 6】

제 1 항에 있어서, 상기 송신 안테나들의 개수는 4개인 것을 특징으로 하는 수신기.

【청구항 7】

제 6 항에 있어서, 상기 제1 및 제2 디코더들 각각은,

$|R_1-e^{j\theta_1}s_1|^2+|R_3-x_3|^2$ 또는 $|R_2-s_2|^2+|R_4-e^{j\theta_4}s_4|^2$ 을 최소화하는 s_1, s_3 또는 s_2, s_4 를 미리

검출하며, 여기서 θ_1, θ_4 는 송신기에 의해 적용된 s_1, s_4 의 위상 회전값이고 R_1, R_3, R_2, R_4 는 하기의 수학적식과 같이 정의되는 것을 특징으로 하는 수신기.

$$R_1 = \frac{(r_1\dot{h}_1 + r_2\dot{h}_2 + r_3\dot{h}_3 - r_4\dot{h}_4)}{K}, R_3 = \frac{(r_1\dot{h}_4 + r_2\dot{h}_3 - r_3\dot{h}_2 + r_4\dot{h}_1)}{K}$$

$$R_2 = \frac{(r_1\dot{h}_2 - r_2\dot{h}_1 + r_3\dot{h}_4 + r_4\dot{h}_3)}{K}, R_4 = \frac{(r_1\dot{h}_3 - r_2\dot{h}_4 - r_3\dot{h}_1 - r_4\dot{h}_2)}{K}$$

$$K = |h_1|^2 + |h_2|^2 + |h_3|^2 + |h_4|^2$$

여기서 r_1, r_2, r_3, r_4 는 4개의 시간구간들 동안 각각 수신된 신호들이며 h_1, h_2, h_3, h_4 는 4개의 안테나들의 채널 이득들임.

【청구항 8】

제 7 항에 있어서, 상기 제1 및 제2 디코더들 각각은,

상기 미리 검출된 심볼들에 따른 $|R_{13}-x_1^*x_3|^2-|x_1|^2|x_3|^2$ 또는 $|R_{24}-x_2^*x_4|^2-|x_2|^2|x_4|^2$ 가 가능한 최소 값을 가지는 경우 상기 미리 검출된 심볼들을 최종 검출하며, 여기서 R_{13} 과 R_{24} 는 하기의 수학적 식과 같이 정의되는 것을 특징으로 하는 수신기.

$$R_{13} = \frac{(-h_1\dot{h}_4 + \dot{h}_1h_4 - h_2\dot{h}_3 + \dot{h}_2h_3)}{K}, R_{24} = \frac{(-h_2\dot{h}_3 - \dot{h}_1h_4 + \dot{h}_4h_1 + h_3\dot{h}_2)}{K}$$

【청구항 9】

제 8 항에 있어서, 상기 제1 및 제2 디코더들 각각은,

상기 미리 검출된 심볼들에 따른 $|R_{13}-x_1^*x_3|^2-|x_1|^2|x_3|^2$ 또는 $|R_{24}-x_2^*x_4|^2-|x_2|^2|x_4|^2$ 가 가능한 최소 값을 가지지 않는 경우

$|R_1-x_1|^2+|R_3-x_3|^2+|R_{13}-x_1^*x_3|^2-|x_1|^2|x_3|^2$ 또는

$|R_2-x_2|^2+|R_4-x_4|^2+|R_{24}-x_2^*x_4|^2-|x_2|^2|x_4|^2$ 을 최소화하는 2개의 심볼들 s_1, s_3 또는 s_2, s_4 를 검출하는 것을 특징으로 하는 수신기.

【청구항 10】

제 1 항에 있어서, 상기 제1 및 제2 디코더들 각각은,

각각 2개의 심볼들을 포함하는 가능한 모든 심볼 부조합들을 발생하는 심볼 발생기와,

상기 가능한 모든 심볼 부조합들 각각의 선택된 한 심볼을 소정의 위상값만큼 회전시키는 위상 회전기와,

상기 수신 신호들을 상기 채널 이득들을 선형 연산한 후 임계값 검출에 의해 2개의 심볼들을 각각 미리 검출(pre-detection)하는 임계값 검출기와,

상기 검출된 심볼들의 곱과, 상기 3개의 송신 안테나들의 채널 이득들에 의해 정해지는 상수의 곱이 가능한 최소값을 가지면 상기 미리 검출된 심볼들을 최종 검출하는 판별기와,

상기 판별된 결과가 가능한 최소값을 가지지 않는 경우, 상기 심볼 배열기에 의해 수신된 신호들과 상기 채널 이득들을 가지고 상기 위상 회전된 심볼을 포함하는 심볼 부조합들에 대한 메트릭 값들을 구하는 메트릭 계산기와,

상기 구해진 메트릭 값들을 이용하여 최소의 메트릭 값을 가지는 2개의 심볼들을 검출하는 검출기로 구성되는 것을 특징으로 하는 수신기.

【청구항 11】

제 10 항에 있어서, 상기 송신 안테나들의 개수는 3개인 것을 특징으로 하는 수신기.

【청구항 12】

제 11 항에 있어서, 상기 임계값 검출기는,

$|R_1 - e^{j\theta_1} s_1|^2 + |R_3 - s_3|^2$ 또는 $|R_2 - s_2|^2 + |R_4 - e^{j\theta_4} s_4|^2$ 을 최소화하는 s_1, s_3 또는 s_2, s_4 를 미리

검출하며, 여기서 θ_1, θ_4 는 송신기에 의해 적용된 s_1, s_4 의 위상 회전값이고 $R_1 = r_1 h_1^* + r_2^* h_2 + r_3^* h_3$ 이고 $R_3 = r_2^* h_3 + r_4 h_1^* - r_3^* h_2$ 이고 $R_2 = r_1 h_2^* - r_2^* h_1 + r_4 h_3^*$ 이고 $R_4 = r_1 h_3^* - r_3^* h_1 - r_4 h_2^*$ 이며

r_1, r_2, r_3, r_4 는 4개의 시간구간들 동안 각각 수신된 신호들이며 h_1, h_2, h_3 은 상기 3개의 안테나들

의 채널 이득들인 것을 특징으로 하는 수신기.

【청구항 13】

제 12 항에 있어서, 상기 판별기는,

상기 미리 검출된 심볼들에 따른 $(C_3)Re\{e^{j\theta_1}s_1^*s_3\}$ 또는 $(-C_3)Re\{s_2^*e^{j\theta_1}s_4\}$ 가 최소값을 가지는 경우 상기 미리 검출된 심볼들을 최종 검출하며, 여기서 C_3 은 $h_3h_2^*-h_3^*h_2$ 이고, h_2, h_3 은 상기 3개의 송신 안테나들 중 2개의 송신 안테나들의 채널 이득들인 것을 특징으로 하는 수신기.

【청구항 14】

제 13 항에 있어서, 상기 메트릭 계산기는,

$$|R_1 - e^{j\theta_1}s_1|^2 + |R_3 - s_3|^2 + 2(C_3)Re\{e^{j\theta_1}s_1^*s_3\} \text{ 또는}$$

$|R_2 - s_2|^2 + |R_4 - s^{j\theta_1}s_4|^2 + 2(-C_3)Re\{s_2^*e^{j\theta_1}s_4\}$ 을 최소화하는 2개의 심볼들 s_1, s_3 또는 s_2, s_4 를 검출하는 것을 특징으로 하는 수신기.

【청구항 15】

제 10 항에 있어서, 상기 송신 안테나들의 개수는 4개인 것을 특징으로 하는 수신기.

【청구항 16】

제 15 항에 있어서, 상기 임계값 검출기는,

$|R_1 - e^{j\theta_1} s_1|^2 + |R_3 - x_3|^2$ 또는 $|R_2 - s_2|^2 + |R_4 - e^{j\theta_4} s_4|^2$ 을 최소화하는 s_1, s_3 또는 s_2, s_4 를 미리

검출하며, 여기서 θ_1, θ_4 는 송신기에 의해 적용된 s_1, s_4 의 위상 회전값이고 R_1, R_3, R_2, R_4 는 하기의 수학적식과 같이 정의되는 것을 특징으로 하는 수신기.

$$R_1 = \frac{(r_1 h_1^* + r_2^* h_2 + r_3^* h_3 - r_4 h_4^*)}{K}, R_3 = \frac{(r_1 h_4^* + r_2^* h_3 - r_3^* h_2 + r_4 h_1^*)}{K}$$

$$R_2 = \frac{(r_1 h_2^* - r_2^* h_1 + r_3^* h_4 + r_4 h_3^*)}{K}, R_4 = \frac{(r_1 h_3^* - r_2^* h_4 - r_3^* h_1 - r_4 h_2^*)}{K}$$

$$K = |h_1|^2 + |h_2|^2 + |h_3|^2 + |h_4|^2$$

여기서 r_1, r_2, r_3, r_4 는 4개의 시간구간들 동안 각각 수신된 신호들이며 h_1, h_2, h_3, h_4 는 4개의 안테나들의 채널 이득들임.

【청구항 17】

제 16 항에 있어서, 상기 판별기는,

상기 미리 검출된 심볼들에 따른 $|R_{13} - x_1^* x_3|^2 - |x_1|^2 |x_3|^2$ 또는 $|R_{24} - x_2^* x_4|^2 - |x_2|^2 |x_4|^2$ 가 가능한 최소값을 가지는 경우 상기 미리 검출된 심볼들을 최종 검출하며, 여기서 R_{13} 과 R_{24} 는 하기의 수학적식과 같이 정의되는 것을 특징으로 하는 수신기.

$$R_{13} = \frac{(-h_1 h_4^* + h_1^* h_4 - h_2^* h_3 + h_2 h_3^*)}{K}, R_{24} = \frac{(-h_2 h_3^* - h_1^* h_4 + h_1 h_3 + h_3 h_2^*)}{K}$$

【청구항 18】

제 17 항에 있어서, 상기 매트릭 계산기는,

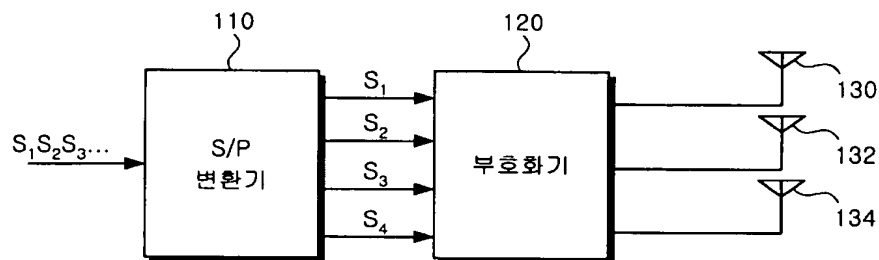
상기 미리 검출된 심볼들에 따른 $|R_{13}-x_1^*x_3|^2-|x_1|^2|x_3|^2$ 또는 $|R_{24}-x_2^*x_4|^2-|x_2|^2|x_4|^2$ 가 가능한 최소 값을 가지지 않는 경우

$$|R_1-x_1|^2+|R_3-x_3|^2+|R_{13}-x_1^*x_3|^2-|x_1|^2|x_3|^2 \text{ 또는}$$

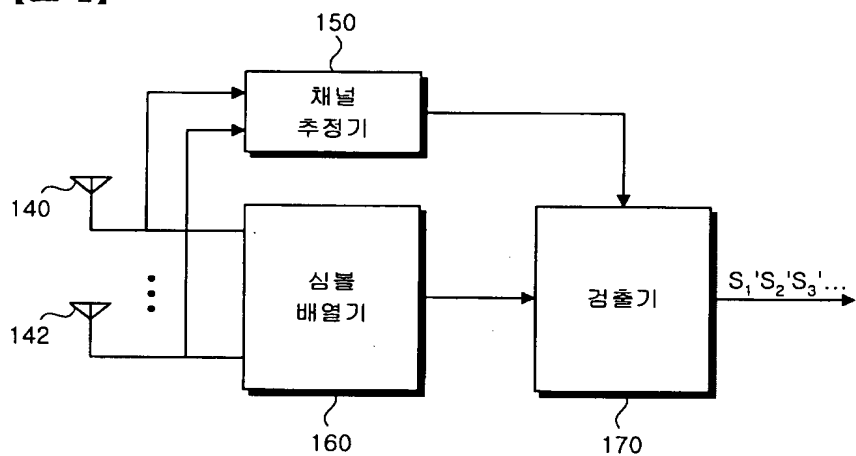
$|R_2-x_2|^2+|R_4-x_4|^2+|R_{24}-x_2^*x_4|^2-|x_2|^2|x_4|^2$ 을 최소화하는 2개의 심볼들 s_1, s_3 또는 s_2, s_4 를 검출하는 것을 특징으로 하는 수신기.

【도면】

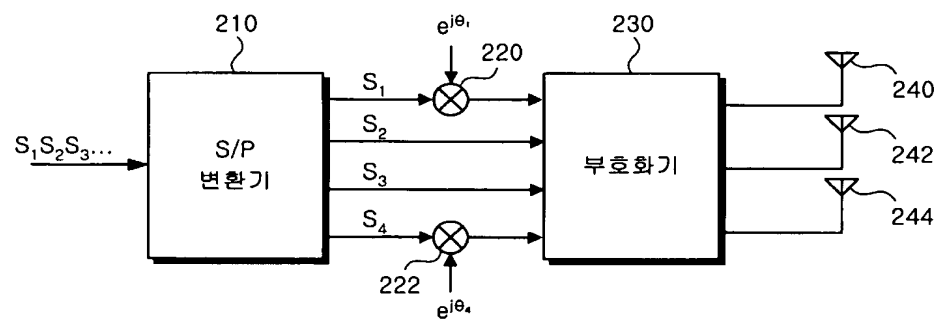
【도 1】



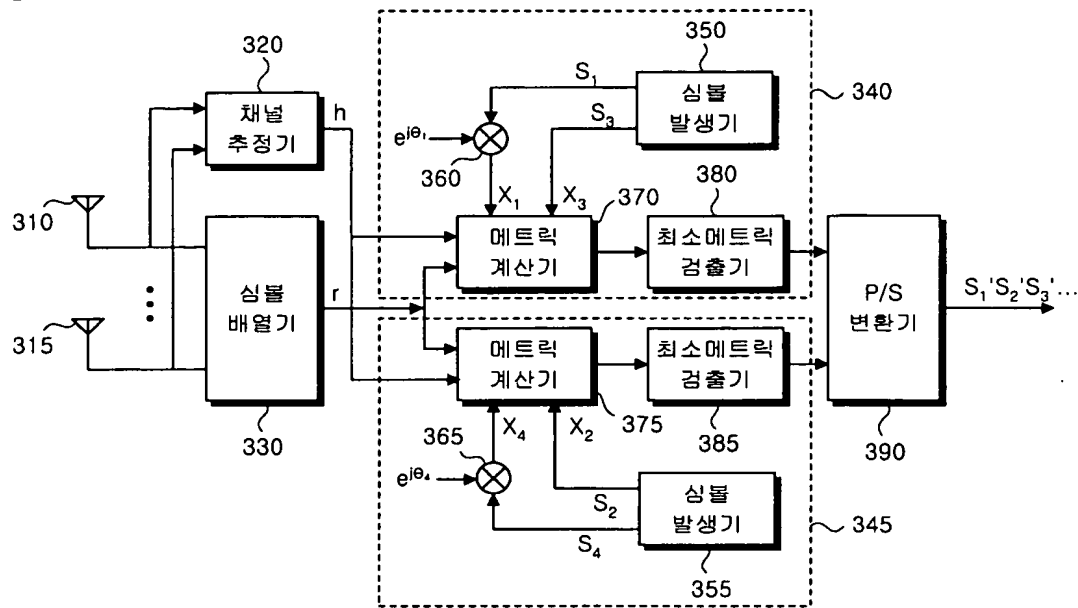
【도 2】



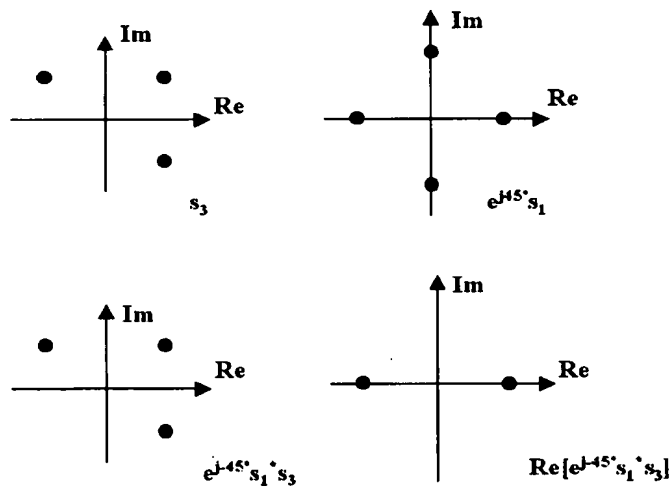
【도 3】



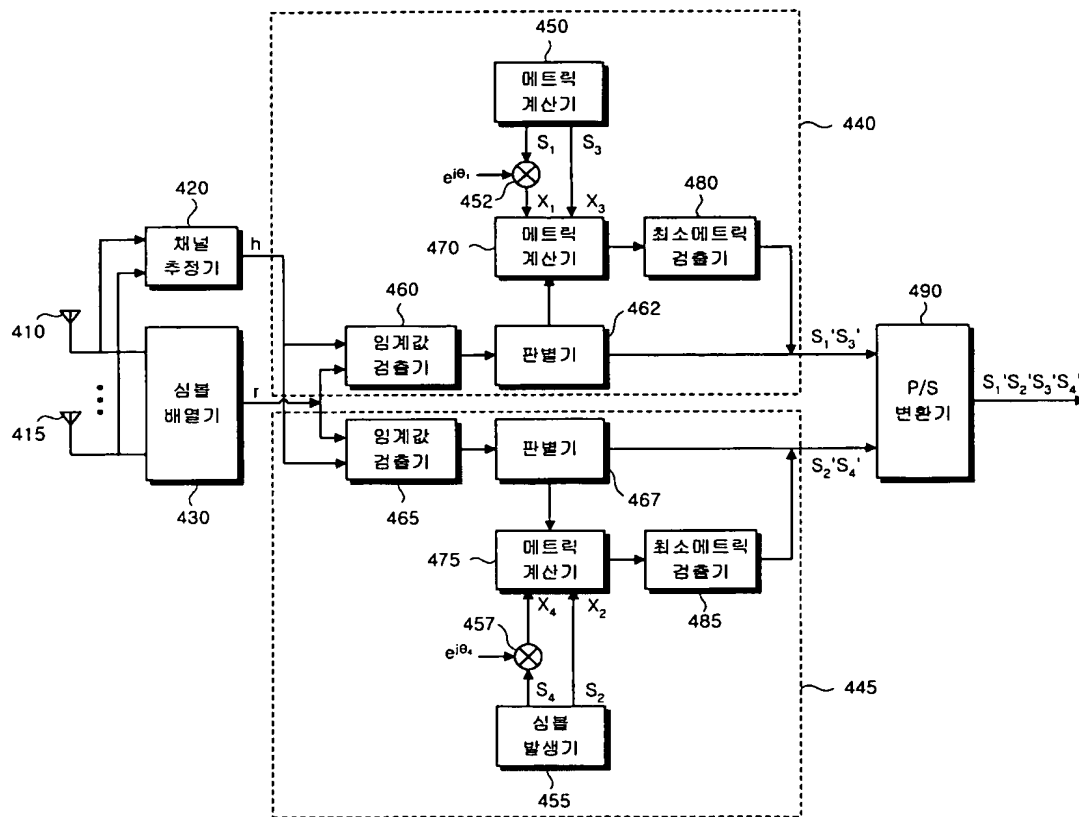
【도 4】



【도 5】



【도 6】



【도 7】

